⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭64-41803

⑤Int Cl.⁴		識別記号	庁内整理番号	❸公開	昭和64年(198	89) 2月14日
A 61 B	7/18 5/10	3 1 0	A-8505-2F G-7916-4C J-7916-4C	Production in the	The prince will be	
G 01 D	5/16		S - 8104 - 2F	審査請求有	発明の数 1	(全7頁)

匈発明の名称 電気抵抗片を用いた角度・変位量計測装置

②特 願 昭62-198202

❷出 願 昭62(1987)8月10日

砂発 明 者 森 本 正 治 愛知県名古屋市港区港明1丁目10-5 労災リハ工学センター宿舎西3

⑩発 明 者 土 屋 和 夫 愛知県名古屋市千種区青柳町 6 - 4 ⑪出 願 人 土 屋 和 夫 愛知県名古屋市千種区青柳町 6 - 4

①出 願 人 森 本 正 治 愛知県名古屋市港区港明1丁目10-5 労災リハ工学セン

ター宿舎西3

②代 理 人 弁理士 守田 経近

明細 書

1. 発明の名称

9 × 4 × 4

電気抵抗片を用いた角度・変位量計測 装置

2. 特許請求の範囲

開性のある両基端部の取り付け部・これらの名 基端部間にあつて可撓性の高い薄肉果状の計測部 を形成した案子基板を設け、この案子基板の計測 部の少なくとも一方の表面に、絶縁膜を介して対 手方向に電気抵抗特性が均一で、伸縮歪みに対対 で、伸縮である電気抵抗片を貼着として 検出案子とし、この検出案子の電気抵抗片を思い 抵抗片・または各電気抵抗片によりブリッジ回路 を構成したことを特徴とする電気抵抗片を用いた 角度・変位量計測装置。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

この発明は、電気抵抗片を用いた角度・変位 登計 測装器に関し、さらに詳しくは、人体における 四肢の運動機能障害度を確認するため、ならびに 同上障害の回復治療に際して回復経過を把握する ために必要とされる関節部などの角度・変位量の 計測のように、比較的大きな角度・変位量を計測 し得る電気抵抗片を用いた角度・変位量計測装置 に係るものである。

(従来の技術,および発明が解決しようとする問題点)

従来、工学的物体の角度・変位量を計測するためには、一般によく知られているように歪み計が 適用される。

これで、この歪み計は、通常の場合・伸縮性を 有する合成樹脂材料などで成形された基板部材を 設けると共に、同基板部材の表面に対して、伸張 力あるいは圧縮力を加えることで電気抵抗値が変 化する電気抵抗素子を固着させた構成からなって おり、任意物体の被計測部にこの歪み計の基板部 材を贴着させておき、回被計測部での歪み変形に 伴なう角度・変位量を、これに対応して伸縮する 電気抵抗素子での電気抵抗の変化として計測する ものである。 しかしながら、この種の歪み計においては、その電気抵抗素子として、比較的剛性の高い金属材料とか半導体材料などを用いているために、計器可能な角度・変位量がおいよそ10⁻⁴程度のオーダーであり、例えば、人体における四肢の運動機能障害回復のための治療・いわゆるリハビリテーションに必要とされる関節部などの角度・変位量を計測するのには、必ずしも適当でなかつた。

そこで、このような人体四肢の関節部などの比較的大きな角度・変位量を計測するための手段として、リハビリテーション治療には、従来から関節部での屈曲などの運動機能を三次元的な角度・変位量として計測するようにした、平行リンク機構をもつ回転型ポテンショメータなどを用いる三次元関節角度計が提案,実施されている。

すなわち,この三次元関節角度計は、三次元角 度・変位量を正確に得るために、被計制角度を取 り出す平行リンク機構などの補助機構を配し、関

(問題点を解決するための手段)

〔実 施 例〕

以下,この発明に係る電気抵抗片を用いた角度 ・変位量計測装置の実施例につき、続付図面を参 照して詳細に説明する。

この第1図(a)。(b) は、この発明の第1実施例を適用した角度・変位量の検出業子の概要構成を示す斜視図および横断面図、第2図は、同上検出案子の計測回路への組み込み態縁を示す結線図で

節部での居曲角度を三次元直角座標系の各軸線回りの角度・変位に分解して、その変位最を電気的に計測するものであるが、しかし一方で、この角度計は、その装置構成が複雑で価格的にも高価であり、被計測部への装着も面倒であるほか、構造の大型化し易く、装着状態での側部外方への突出部分が大きくなることから、関節部での自由な運動を妨げることになつて、長期間に亘る日常生活動作中での計測が極めて困難で、しかも、計測角度範囲が限定されるなどの不都合がある。

従つて、この発明の目的とするところは、従来 例装置におけるこのような問題点に無み、可及的 に広い動作範囲での角度・変位量を容易かつ迅速 に計測でき、簡単かつ小型コンパクトな構成であ り、被計測部への装着、ならびに装着状態での突 出部分が小さくて、被計測部での自由な運動を妨 げる惧れがなく、価格的にも安価な、この種の電 気抵抗片を用いた角度・変位量計測装置を提供す ることである。

あり、また、第3図および第4図は、この発明の 第2 および第3実施例を適用した同上検出素子の 概要構成をそれぞれに示す機断面図である。

第1図(a)・(b)に示す第1実施例においては、 阿基端部に被計測部への装着の容易な形状の各取 付け部12・12を有し、これらの各取付け部12・12 間に可機性の高い部内梁状で所定長さの計測部13 を形成した・例えば、金属部板などからなるのなる。 基板11を設け、この素子基板11の計測部13の を形成した・例えば、金属部板などが約部13の 素が11を設け、この素子基板11の計測部13の の素子基板11の計測部13の を介して、金属素 材・半導体素材などからなる線状・箱状を電気 気抵抗片・ことでは、長手方向に対して電気抵抗 が変化する相互に同一の所定長させ、このは成 が変化する相互に同一の所定とをもっての が変化する相互に同一の所定とをもっての が変化する相互に同一の所定とをもっての が変化する相互に同一の所定とでで が変化する相互に同一の所定とでで が変化する相互に同一の所定とでで が変化する相互に同一の所定とでで が変化する相互に同一の所定とでで が変化する相互に同一の検出素子10を構成させる

そして、前記のように構成される第1実施例での検出素子10は、第2図に示すように、一方の表面側の各電気抵抗片15および18と、他方の表面側

の各電気抵抗片17および18とがそれぞれに対向するように結線させて、ホイートストン・ブリッジ回路19を構成させたものである。

また、第3図に示す第2実施例の場合には、楽 子 基板11の計測部13の両裏面に、それぞれに絶縁 膜14,14を介し、1個づいの電気抵抗片21,22を 貼着させて同様・変位量の検出来子20を構成させたものであり、さらに、第4図に示すする 東 施 例の場合には、楽子 基板11の計測部13の の表面に、絶縁膜14を介して、1個の電気抵抗片 31を貼着させて同様に角度・変位量の検出来子30 を構成させたものである。そして、これらの設合 を構成させたものである。そして、が、別場合 を 子 20 および30では、図示省略したが、別場合 を 子 20 および30では、図示省略したが、別場合 を 子 20 および30では、図示省略1 実施例の場合 を 子 20 および30では、図示省略1 実施例の場合 を 子 20 および30では、図示名略1 に 大が、別場は と せ て 用いる。

こ x で、前記第 1 ないし第 3 実施例の各検出業子 10,20 および 30の構成は、案子基板 11に対して 両基端部の各取付け部 12,12 がそれぞれ平行に形成されていることから、共に複計測部 13 での昆曲

今,計測部の中心線に沿い、一方の基盤部Aからの長さsの部分で微少長さの線素dsを考え、この線素dsが、曲率半径r(s)の円弧状であると仮定すると、計測部での上下面の歪み変位 E1, E2 については、

$$E_1 = \frac{ds_1 - ds}{ds} = \frac{b \cdot c}{2r(s)} \qquad \cdots \cdots (1-1)$$

$$\varepsilon_{2} = \frac{ds_{2} - ds}{ds} = \frac{b + c}{2r(s)} \qquad \cdots \cdots (1 - 2)$$

のように表すことができ、また、このときの計測 部全体での電気抵抗片の伸縮量 Δ l1 . Δ l2 については、

$$\Delta \ \mathcal{Q}_1 = \int_0^L \Xi_1 ds = \int_0^b \frac{b+c}{2 r(s)} r(s) d\phi = \frac{b+c}{2} \theta$$

$$\cdots \cdots (2-1)$$

$$\Delta \ \mathcal{Q}_2 = \int_0^L \Xi_2 ds = \int_0^b \frac{b+c}{2 r(s)} r(s) d\phi = \frac{b+c}{2} \theta$$

となる。

すなわち、各電気抵抗片の伸縮量は、計測部での円基端部A.B 間の変形々状の如何にかかわりなく、両基端部A.B のなす角度のに比例する。 従って、各電気抵抗片の電気抵抗値と伸縮量との関係

方向が案子基板11に平行になされる場合に適当す

さらにまた、第5図に示す第4実施例は、被計 測部13での屈曲方向が案子基板11に直交になされ る場合に適用し得るようにしたもので、この場合 には、案子基板11に対して両基端部の各取付け部 12.12 をそれぞれ直交するように形成させ、図示な 省略したが、こゝでも被計測部13に電気抵抗片を 貼着させ、かつ前記と同様にホイートストン・ブ リッジ回路19を構成させて用いるのである。

次に、これらの各実施例による検出案子を用いた計測原理・つまり、計測部での屈曲角度と各電気抵抗片の伸縮量との関係と、これに関連した各電気抵抗片の電気抵抗値と伸縮量との関係について述べる。

第6図に示すように、長さ2、厚さb の電気抵抗片が、可撓性のある変形自在な弾性栗を用いた。 厚さc の計測部の相対向する上下面に貼着されて 検出薬子を構成し、計測部の両基端部A.B のなす 角度が 6 であるとする。

がわかれば、この検出案子をしてフレキシブルな 角度・変位計として使用できることになる。

そして、前記電気抵抗値と伸縮量とは、僅かな クリープ特性とヒステリシス特性とを示すが、一 方でこの検出漢子によりブリッジ回路を構成させ ることによつて、その影響を最少限に抑えること ができる。

すなわち,前記計測部が屈曲された場合での引 張り僻と圧縮側との電気抵抗値の変化ΔR₁ , ΔR₂ については、

$$\begin{array}{lll} \Delta \; R_1 = f(\Delta \; \mathfrak{L}\;) \; = \; \left[\begin{array}{c} f_1 \left(\Delta \; \mathfrak{L}\;\right) \left(\Delta \; \theta \geq 0\right) \\ f_2 \left(\Delta \; \mathfrak{L}\;\right) \left(\Delta \; \theta < 0\right) \\ & \cdots \cdots \left(3-1\right) \end{array} \right. \\ \Delta \; R_2 = g(\Delta \; \mathfrak{L}\;) \; = \; \left[\begin{array}{c} g_1 \left(\Delta \; \mathfrak{L}\;\right) \left(\Delta \; \theta \geq 0\right) \\ g_2 \left(\Delta \; \mathfrak{L}\;\right) \left(\Delta \; \theta < 0\right) \\ & \cdots \cdots \left(3-2\right) \end{array} \right. \end{array}$$

のように表わされる。よつて、屈曲されていない 中立状態 (θ=0) のときの各電気抵抗片の電気抵 抗値をRoとすると、この検出素子で構成されたプ リッジ回路の出力は、

$$V \text{ out } = \frac{\Delta R_1 + \Delta R_2}{2R_0 + \Delta R_1 + \Delta R_2} V \text{ in}$$

$$= \frac{\Delta R_1 + \Delta}{2R_0} R_2 y \text{ in}$$

$$\frac{V \text{ out}}{V \text{ in}} = \begin{bmatrix} \frac{f_1(\theta) + g_1(\theta)}{2R_0} & (\Delta \theta \ge 0) \\ \frac{f_2(\theta) + g_2(\theta)}{2R_0} & (\Delta \theta < 0) \\ \frac{f_2(\theta) + g_2(\theta)}{2R_0} & (\Delta \theta < 0) \end{bmatrix}$$

のように衷わすことができる。また、この場合 , ブリッジ回路の出力には、ヒステリシスが現われ るが、関数 ft , 8t (i=1,2)が共にクリープ特性 とヒステリシス特性を有していて、相互にその影響を 打ち消し合うことから、検出特性の改善を期待し 得るのである。

統いて、一つの具体例について述べる。この具体例は実質的に前記第1実施例の場合である。

電気抵抗片。こ、では抵抗線歪みゲージ(長さ120mm.抵抗値 120Q)を用い、この抵抗線歪みゲージを金属薄板(厚さ0.1mm)の表裏四面に各 2枚づ、平行に貼着させて角度・変位計、つまり検出素子とし、それぞれの抵抗線歪みゲージの各端子をホイートストーン・ブリッジ回路に結線して使用する。

イートストーン・ブリッジ回路19による計劃部分

計測出力を順次に増幅するそれぞれに増幅回路、70および71は前記出力増幅部62に附随させた 0点調整回路およびゲイン調整回路、72は増幅された計測出力の出力端子である。

そして、前記定電圧供給部61および出力増幅部63については、これらをそれぞれに小型化することが容易であり、必要に応じて前記した検出素子での基端取り付け部の一方の内部にセッティング可能で、同検出案子と共々に被計測部の外部に分り突出させたりせずに装着でき、被計測部での動作の妨げにはならない。因に、このようにして構成された角度・変位計は、本発明者の実験に敬す

また、前記検出案子については、その金属様板の中央部の計測部分約100mmを除いた网路部に、硬質合成樹脂材などの剛性部材を固着させることにより剛性を与えて、関節などの被計測部へ取り付け易い形状・構造とし、かつまた、各抵抗緩をみゲージを貼着させた計測部分の表面には、歪みゲージ用コーティング剤とかシリコンゴム系コーティング剤などをコーティングさせて、この種の検出案子に必要とされる防湿性などの環境条件を確保する。

さらに、検出素子を用いたホイートストーン・ブリッジ回路を組み込む計測回路は、第7図に示すように構成する。すなわち、ブリッジ回路は、電気抵抗値が低くてジュール熱を発生し易いために、その印加電圧を 1~0.5V程度とし、かつこのブリッジ回路の出力電圧が微少であることから、おゝよそ1000倍程度にまで増幅させ、この場合、被計測部での±180°の屈曲角度に対して±1Vの出力が得られるようにする。

こゝで、この第7図において、符号81は前記ホ

るに、検出素子自体の大きさが前出の寸法値、もしくは必要に応じそれ以下に構成し得て十分に小型化され、その重量もせいぜい数グラム程度以下にし得て、被計測部として人体の関節部に適用するとき、不必要な装着感がなく、動作を妨げる恨れもなくて、軽快かつ円滑な動作が可能となり、通常の動作には何等の差し支えもないことを確認できた。

こゝで、第8図には、前記検出素子を人体の膝 関節の屈曲角度の計測に適用した場合の一例を示 してある。この場合。角度・変位計は、その両基 端取り付け部を、膝関節の外側部にあつて、下部 側下腿部と上部側上腿部とに適宜に取り付けバン ド73などで装着して使用する。

人体の勝関節は、その屈曲に大きな回転角度と 帯りとを伴なうと共に、下腿部の大腿部に対する 瞬間回転中心についても大きく変化することが知 られており、この動きを正確に計測して把握する ためには、先にも述べたように、従来の場合,平 行移動を吸収する平行リンク機構を併用した回転 型ポテンショメータを採用するしかなく、これでは、被計機部である膝関節におけるところの,装置構成の側方への突出度合が増加し、かつその全体重量も大きくなつて、速い運動々作には、円滑に追従できなくなるなどの種々の問題点があったが、この発明に係る角度・変位量計測装置。こゝでは前記検出素子とその回路構成の採用により、これらの舗問題点を完全にしかも確実に解消し得た。

また、第9図には、人体の手指の小さな関節の 品曲角度の計測に適用した場合の一例を示しる毎 り、これでは、手指の小さな関節の各側面部とでは、 角度・変位計を、例えば、粘着テープ74などである。 別に止め付けて使用する。前記鏡用が不可能といる。 たが、この発明では、極めて軽量でからをいるです。 たが、この発明では、極めて軽量でからをないのでは、 にはく、その動作をも殆んどがげることがはいいない。 なり、この場合の使用例としますの では、別に手指に着用する手袋の各関節に相当

形成した妻子基板を散けると共に、この妻子基板 の計測部の少なくとも一方の表面、つまり一方の 表面または両面に、絶縁膜を介して、長手方向に 電気抵抗特性が均一で、かつ伸縮歪みに対して電 気抵抗値が変化する電気抵抗片を貼着させ、この ようにして検出業子(角度・変位計)を得ると共 に、この検出案子が一方の変面に 1個 , および 両 前に 1個づゝの雷気抵抗片を貼着したものであれ ば、それらの電気抵抗片と別に設けられる基準抵 抗片,または両面に 2個づいの電気抵抗片を貼着 したものであれば、各電気抵抗片によりプリッジ 回路を構成させたから、装置全体を極めて簡単な 構造で、かつ小型コンパクトに構成できるのであ り、これによつて被計測部への装着が容易になる と共に、この装着状態で被計測部の外方への突出 骨を、殆んど目立たない程度まで格段に小さくで き、また、一方の基端取り付け部内に計測回路を 内蔵させることで、この効果をより一層向上し得 るもので、これらの結果として、被計訓部での自 由な運動々作を妨げる惧れがなく、餌る効果的な る部分の表面に、同様にそれぞれ角度・変位計を 止着させて使用するようにしてもよい。

さらに、前記関節部の側方部でなく、表側(背側)あるいは裏側(腹側)に装着して使用する場合には、一例として第10図に示すように、被計測部(関節部)に対して、角度・変位計の一方の端部を固定ホルダー75に固定させ、他方の端部を内部で自由にスライドし得るスライドホルダー76に覆動可能に嵌押させるのがよい。

なお、前記各実施例においては、この発明の装置を、主として人体の関節部に適用してその屈曲 角度を計測する場合について述べたが、その他に も、例えば、マニピュレータ・ロボットのハンド 部などの動作角度を制御するためのセンサとして も適用可能であり、より一層広い分野にも適用し 得るのである。

(発明の効果)

以上詳述したように、この発明によれば、開性 のある関基機部の取り付け部と、これらの各基端 部間にあつて可撓性の高い薄肉要状の計測部とを

角度・変位の計測が離続して可能になるほか、構造自体が極めて簡単であることから、製造が容易であつて、価格面においても廉価に提供できるなどの優れた特長を有するものである。

4. 図面の簡単な説明

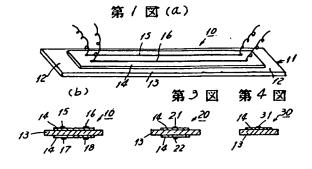
同上英智の装着状態の他の一個を示す説明図である。 る。

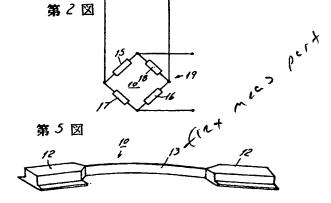
10.20.30 ··· 校出案子。

11・・・素子基板、12・・・取付け部、13・・・計劃部、14・・・絶録股、15,16,17,18,21,22,31・・・電気抵抗片、19・・・ホイートストーン・ブリッジ回路。

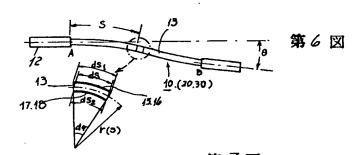
61・・・・定電圧供給部、62・・・計測部分、63・・・ 出力増幅部、84・・・直流電源、85・・・電源スイッ チ、66・・・定電圧回路、67・・・分圧回路、68,69 ・・・・増幅回路、70・・・・0点調整回路、71・・・ゲイン調整回路、72・・・出力端子、73・・・取り付けバンド、74・・・粘着テープ、75・・・固定ホルダー、76・・・スライドホルダー。

> 特許出願人 土 產 和 夫 外/名 代理人弁理士 守 田 鼯 近

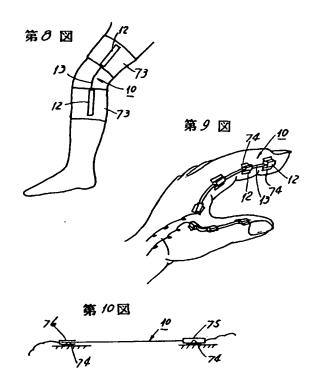








第7区 10(2030) (



PAT-NO:

JP401041803A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 01041803 A

TITLE:

APPARATUS FOR MEASURING ANGLE AND DISPLACEMENT

QUANTITY

USING ELECTRIC RESISTOR PIECE

PUBN-DATE:

February 14, 1989

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

MORIMOTO, MASAHARU TSUCHIYA, KAZUO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

TSUCHIYA KAZUO

N/A

MORIMOTO MASAHARU

N/A

APPL-NO:

JP62198202

APPL-DATE: August 10, 1987

INT-CL (IPC): G01B007/18, A61B005/10 , G01D005/16

US-CL-CURRENT: 33/1N

ABSTRACT:

PURPOSE: To measure an angle and a displacement quantity, by forming a

flexible measuring part between both rigid base-end parts on an element board,

and attaching electric resistor pieces, which respond to expanding

contracting **strain**, on one surface of the element board through an insulating

film.

CONSTITUTION: Attaching parts 12 and 12 having a shape, which can be readily

attached to a part to be measured, are provided at both base-end

3/5/06, EAST Version: 2.0.3.0

highly flexible, thin beam shaped measuring part 13 having a specified length

is formed between the parts 12. For example, an element board 11 comprising a

thin metal plate and the like is provided. Electric resistor pieces 15, 16, 17

and 18 are attached to both surfaces of the measuring part 13 of the element

board 11. The two pieces are attached as every one pair through insulating

films 14. The pieces have uniform electric resistance characteristic in the

longitudinal direction and have the same specified length. The resistance

values of the pieces are changed with respect to expanding and contacting

<u>strain</u>. Thus a detecting element 10, which detect desired angles and displacement quantities, is constituted. In the detecting element 10, the

electric resistor pieces 15 and 16 on one surface side and the electric

resistor pieces 17 and 18 on the other surface side are wired so that they face

each other. Thus a Wheatstone bridge circuit 19 is formed.

COPYRIGHT: (C) 1989, JPO&Japio